

TECNICHE di SHIFT

Usiamo delle tecniche di shift per aumentare la velocità di convergenza del metodo QR per gli autovalori.

Abbiamo che la velocità di conv è data da

$$\frac{|\lambda_i|}{|\lambda_j|} \quad i > j$$

con $|\lambda_1| > \dots > |\lambda_n| > 0$ autovalori di $\Lambda^k \Lambda^{-k}$

Abbiamo:

$$\max_{i=1, \dots, n} \frac{|\lambda_{i+1}|}{|\lambda_i|} < 1$$

Quindi il metodo converge, ma se gli autovalori non sono ben separati la convergenza potrebbe essere lenta.

$\lambda(A)$ μ valore che meglio approssima $\lambda(A)$.

METODO QR con SHIFT: si applica $A - \mu I$

Abbiamo: $A_k - \mu I = Q_k R_k$

$$A_{k+1} - \mu I = R_k Q_k \leadsto A_{k+1} = R_k Q_k + \mu I$$

Abbiamo anche:

$$\begin{aligned} Q_k A_{k+1} &= Q_k (R_k Q_k + \mu I) = (A_k - \mu I) Q_k + \mu Q_k \\ &= (A_k - \mu I + \mu I) Q_k = A_k Q_k \end{aligned}$$

ossia $A_{k+1} = Q_k^H A_k Q_k$ è simile. (Quindi ci piace)

IDEA: Partiamo da λ_n (autoval più piccolo)

TEST di ARRESTO:

$$|a_{n,n-1}^{(k)}| < \varepsilon (|a_{n-1,n-1}^{(k)}| + |a_{n,n}^{(k)}|)$$

L'idea è di considerare $a_{n,n-1}^{(k)}$ come 0, (se soddisfa il test) e separare la matrice.

\leadsto ottengo una matrice di dimensione $n-1$, e poi procedo allo stesso modo per λ_{n-1} ...

OSS: Il criterio di arresto funziona per matrici hermitiane, ma in realtà non è detto che funzioni per matrici di Hessenberg generali.

Cosa facciamo se abbiamo autovalori con modulo uguale?

(In particolare caso matrice reale con autoval. complessi coniugati)

Supponiamo $|\lambda_{n-1}| = |\lambda_n|$. (Sempre secondo la procedura che partiamo dal più piccolo)

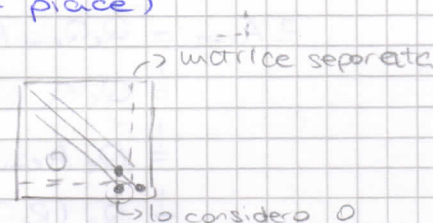
Possiamo:

$$\tilde{A}_k = \begin{bmatrix} a_{n-1,n-1}^{(k)} & a_{n-1,n}^{(k)} \\ a_{n,n-1}^{(k)} & a_{n,n}^{(k)} \end{bmatrix}$$

e scelgo $\mu_k =$ autovalore di \tilde{A}_k più vicino a $a_{n,n}^{(k)}$. p.N.B., non ho problemi a calcolare gli autoval. di \tilde{A}_k perché è 2×2

PROBLEMA: $A_k \in \mathbb{R}^{n \times n}$ e $\mu_k \in \mathbb{C}$ Non ci piace! abbiamo una matrice reale e lo shift diventa complesso!

\leadsto facciamo un DOPPIO SHIFT



DOPPIO SHIFT: α, β autoval di \hat{A}_k (se sono complessi sono coniugati!)

$$A_k \xrightarrow{\mu_k = \alpha} A_{k+1} \xrightarrow{\mu_{k+1} = \beta} A_{k+2}$$

Abbiamo:

$$A_k - \alpha I = Q_k R_k \leftarrow \text{fatt. QR}$$

$$A_{k+1} := R_k Q_k + \alpha I \leftarrow \text{definisco la succ.}$$

$$A_{k+1} - \beta I = Q_{k+1} R_{k+1} \quad \text{e ne calcolo la fatt. QR dopo lo shift...}$$

$$A_{k+2} := R_{k+1} Q_{k+1} + \beta I$$

Calcoliamo:

$$\begin{aligned} Q_k Q_{k+1} R_{k+1} R_k &= Q_k (A_{k+1} - \beta I) R_k = \\ &= Q_k (R_k Q_k + \alpha I - \beta I) R_k = \\ &= Q_k (R_k Q_k R_k + \alpha R_k - \beta R_k) = \\ &= Q_k R_k (Q_k R_k + \alpha I - \beta I) = \\ &= Q_k R_k (A_k - \beta I) = (A_k - \alpha I) (A_k - \beta I) =: M \end{aligned}$$

Abbiamo che se A_k è reale allora anche M lo è per il teorema di CAYLEY-HAMILTON (ALGEBRA II)

$$\Rightarrow M = Z S \quad \text{con } Z \text{ unitaria } Z = Q_k Q_{k+1} \\ S \text{ triang. sup. } S = R_{k+1} R_k$$

Quindi non ha cambiato la natura del problema (credo)

Vediamo se le matrici generate sono simili:

$$\begin{aligned} Z A_{k+2} &= Q_k Q_{k+1} A_{k+2} = Q_k Q_{k+1} (R_{k+1} Q_{k+1} + \beta I) = \\ &= Q_k Q_{k+1} R_{k+1} Q_{k+1} + \beta Q_k Q_{k+1} = Q_k (Q_{k+1} R_{k+1} + \beta I) Q_{k+1} = \\ &= Q_k A_{k+1} Q_{k+1} = \\ &= Q_k (R_k Q_k + \alpha I) Q_{k+1} = Q_k R_k Q_k Q_{k+1} + \alpha Q_k Q_{k+1} = \\ &= (Q_k R_k + \alpha I) Q_k Q_{k+1} = A_k Z \end{aligned}$$

Ovvero $Z A_{k+2} = A_k Z \Rightarrow$ sono simili. (N.B. non confondersi! Z dipende da k , non è la stessa a tutti i passaggi)

OSS: Nella pratica non si fanno i 2 passi e si calcola direttamente la QR della matrice M . Bisogna però notare che questa è costosa perché M non è detto triangola hessenberg! Il problema si può risolvere ma darebbe forse un corso solo sul metodo QR per gli autovettori (e non è il caso :))

Torniamo un attimo indietro. Abbiamo

$$Q_1 Q_2 - Q_k A_{k+1} = A Q_1 - Q_k$$

$$H_k = Q_1 - Q_k$$

$$\Rightarrow H_k A_{k+1} = A H_k$$

$$\lim_{k \rightarrow \infty} S_k^H A_{k+1} S_k = \lim_{k \rightarrow \infty} S_k^H H_k^H A H_k S_k$$

unitaria

Quindi teoricamente potremmo calcolare gli autovettori in questo modo. (MA poi in realtà non si usa questo metodo perché non conviene)

Cug a livello teorico il metodo qui fornisce anche gli autovettori.